



リリースノート

PRECiV

2023 1 月



PRECiV V1.2 リリースノート

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
R-3540	ラインプロファイル測定機能が PRECiV で利用可能	PRECiV 1.2 *でラインプロファイルを測定することができます * 水平線 * 複数の水平線 * アクティブなチャートを Excel にエクスポート * アクティブなチャートをテキストにエクスポート * アクティブなチャートをワークブックにエクスポート * 結果は「ジオメトリ計測結果」ツールウィンドウ(「測定と ROI」ツールウィンドウ)に表示されます	X	o	o	o	
R-3541	シンプルな 3D 測定機能が PRECiV で利用可能	PRECiV で簡単な 3D 測定が可能 * 水平 3D プロファイルライン * 垂直 3D プロファイルライン * 任意の 3D プロファイルライン * 3D プロファイルライン測定 * 3D プロファイル測定オプション * 3D プロファイルをチャートにエクスポート * 3D プロファイルを Excel にエクスポート * 3D プロファイルをテキストにエクスポート 測定結果のエクスポート: * ワークブックにエクスポート * Excel にエクスポート * テキストにエクスポート * Excel レポートを作成	x	◇	o	o	Motorization 3D acquisition

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
R-3542	PRECiV の従来の顕微鏡用の電動ステージサポート	<p>ソフトウェアパッケージとソリューションへの電動ステージサポート:</p> <p>PRECiV 用の次のステージコントローラ-(電動)のサポート:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Märzhäuser Tango Desktop - Märzhäuser Tango PCIe - Märzhäuser Tango mini - Märzhäuser EK Pilot - 中央精機 QT-ADM3 / QT-BMM3 - Prior ProScan II - Prior ProScan III - Prior ProScan OptiScan ES101 - Objective Imaging OASIS Blue 4i - LUDL (LEP) MAC 6000 <p>コーデッド・ステージをサポートするソフトウェアパッケージとソリューション:</p> <p>PRECiV 用の以下のコーデッド・ステージコントローラのサポート:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Märzhäuser SensorReady 3D - Märzhäuser Profiler SCD <p>システムキャリブレーション:</p> <p>電動ステージサポートに関連する次のシステムキャリブレーションを追加します。</p> <ul style="list-style-type: none"> -ステージリミット・キャリブレーション -ステージ・オーバービュー領域 -カメラとステージの回転キャリブレーション -同焦点キャリブレーション -XY 対物芯ずれキャリブレーション 	x	◇	◇	x	Motorization 3D acquisition

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
R-3543	モノクロカメラ DP23M が PRECiV で選択可能	<p>* DP23M は PRECiV パッケージで提供</p> <p>* カメラで画像を撮影可能</p> <p>* DP23M のすべてのカメラ設定は、PRECiV UI を介して制御できます。</p>	0	0	0	x	
R-3544	カスタマイズされたソフトウェアソリューションは PRECiV で使用できます	<p>ETCE カスタマイズ・ソリューショングループによって作成されたカスタマイズされたソフトウェア・ソリューションは、PRECiV 1.2 でラインナップされたソリューションで使用できます</p> <p>-PRECiV の機能を拡張するために提供できる一連のカスタマイズされたソリューション</p> <p>-PRECiV アーティクル・コード</p> <p>オンデマンドソリューション</p> <p>-特定の顧客の要求に応じて作成されるソリューション</p> <p>-他の顧客には簡単に再利用できません</p> <p>カスタマイズされたソフトウェアソリューションは、特定のライセンスキーによって保護されています。</p>	x	0	0	0	ラインナップされた各ソリューション
R-3546	ディープラーニング(ニューラルネットワークトレーニング)が PRECiV で利用可能	<p>PRECiV をサポートするすべての言語で提供されています。</p> <p>このソリューションは、PRECiV の Core、Pro、Desktop で利用できます。</p> <p>このソリューションは、PRECiV Capture では使用できません。</p> <p>ニューラルネットワークソリューションを使用すると、お客様はニューラル・ネットワークをトレーニングしてオブジェクトをセグメント化および分類します。</p>	x	◇	◇	◇	Neural Network Training

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
		<p>トレーニングは、専用のニューラルネットワーク用画面を介して簡単に準備および監視できます。</p> <p>ニューラルネットワークのトレーニング 新しいニューラルネットワークレイアウトは、キューで複数のトレーニング・ジョブを実行するための使いやすいバッチ・インターフェイスを提供します。</p> <p>これにより、夜間または週末にネットワークのトレーニングが可能になります。</p> <p>システムは、トレーニングの特定の時点(チェックポイント)にてニューラルネットワークを作成し、後で使用するために保存できます。</p> <p>トレーニングは、一時停止、再開、および更なる反復を続行できます。</p> <p>ネットワークは多数の入力チャンネルで構成でき、最大 15 個の異なるクラスと 1 つのバックグラウンド クラス、または明示的なバックグラウンド クラスなしで最大 16 個の異なるクラスを識別するようにトレーニングできます。</p> <p>ニューラルネットワークの管理: ニューラルネットワークは、エクスポートやインポートなどの管理ができます。ネットワークに関連するトレーニングの詳細を確認し、名前、説明、チャンネル割り当てなどのネットワーク情報を編集できます。</p> <p>前提条件 ニューラル ネットワークのトレーニングには、CUDA をサポートする強力な NVIDIA GPU が必要です。GPU 対応についての最新アップデートについては、製品情報をご確認ください。</p>					

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
R-3547	トレーニング済みのニューラルネットワークは Count & Measure で使用可能	<p>ニューラルネットワーク処理</p> <ul style="list-style-type: none"> * フィルタ「ニューラルネットワーク処理」を追加（「確率レイヤ・セグメンテーション」の前提条件） * PRECIV の「カウントと計測」のユーザーインターフェイスに深層学習セグメンテーション手法を追加 * ソリューションの「カウントと計測」は、ニューラルネットワーク・トレーニングのソリューションがなくても、以前にトレーニングされたニューラルネットワーク(推論)を用いての画像処理が可能です。 <p>次のセグメンテーション方法がカウントと計測ソリューションに追加されます:</p> <ul style="list-style-type: none"> * 確率レイヤ・セグメンテーション *ニューラルネットワーク・セグメンテーション <p>セグメンテーションの入力データは、ニューラルネットワークのトレーニング・ソリューションを介して作成されます。</p> <ul style="list-style-type: none"> * 2D 測定タブのカウントと計測において、サブグループの分割ボタンを拡張 * 「レイヤーへのカウントと計測」を追加 <p>注:ニューラルネットワークのトレーニングは、ニューラルネットワーク・トレーニング・ソリューションでのみ実行できます（場合によっては別のワークステーション上で実行されます）。カウントと計測では、ニューラル ネットワークのトレーニングは有効になりません。</p>	x	◇	◇	◇	Count & Measure

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
R-3548	トレーニング済みのニューラルネットワークはマテリアルソリューションで使用できます	マテリアルソリューション（フェーズ分析、気孔率、粒子解析）でトレーニングされたニューラルネットワークを使用することが可能です。 ニューラルネットワーク・セグメンテーションの選択は、閾値のステップで選べます	x	◇	◇	◇	Porosity Particle Distribution Phase analysis
R-3549	PRECiV 1.2 は、Windows11-64ビットコンピュータにインストールできます。	すべての制御対象デバイスとソフトウェアの機能が Windows11 上で動作します - Windows 11 Pro 64 bit - Windows 11 Enterprise 64 bit	o	o	o	o	
R-3550	PRECiV 1.2 のレポート機能は、マイクロソフト Office 2021 と互換性があります。	Office 2021 LTSE (エンタープライズ向けのローカルの Office バージョン) は、次の目的で使用できます。 * Word レポート * Excel レポート * Power Point レポート	x	◇	o	o	Report
R-3551	ニューラルネットワークトレーニングのラベリングは、PRECiV 1.2 で特別なソリューションなしで利用できます	ニューラルネットワークトレーニング用の画像のラベル付け: PRECiV 1.2 Core、Pro、Desktop でニューラルネットワーク・トレーニング用のラベルを作成し、ラベル付き画像を別のワークステーションでニューラルネットワークのトレーニング用に再利用できます。	x	o	o	o	

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
R-3552	ニューラルネットワークの対話型トレーニングのための新機能	<p>ニューラルネットワーク・トレーニングのための機能「インタラクティブトレーニング」を使用することが可能です</p> <p>*新しいページ「インタラクティブトレーニング」に切り替えるボタンは[処理]タブ > ニューラルネットワークにあります。</p> <p>*新しいページ「インタラクティブトレーニング」が利用可能です。</p> <p>ニューラルネットワークトレーニングにセマンティックおよびインスタンス・セグメンテーションを使用することができます。</p> <p>* セマンティックセグメンテーション: フェーズ分析用</p> <p>* インスタンスセグメンテーション: 粒子解析用</p> <p>階層が導入され、インスタンスの決定がされます。</p> <p>個々のクラスのセグメンテーションは、[トレーニングラベル]ツールウィンドウで使用できます。</p> <p>階層は</p> <ul style="list-style-type: none"> * トレーニングラベル TW で利用可能 * トレーニング・ラベル オーバーレイで視覚化 * 画像と共に保存される * カウントと計測で使用 * トレーニングの詳細が提供される * 以前に作成された画像 (マルチクラス/マルチラベルを含む) はトレーニングに使用できます (少なくともユーザーにはデータの変更の可能性について通知されます) 	x	◇	◇	◇	Neural Network Training

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
R-3553	実体顕微鏡は、事前に定義されたズームステップで設定できます	<p>このシステムは、以下のオリンパスの実体顕微鏡の手動ズーム倍率の事前定義されたリストを提供します:</p> <ul style="list-style-type: none"> - SZ51: 0.8 倍、1 倍、2 倍、4 倍 - SZ61: 0.67 倍、0.8 倍、1 倍、2 倍、4 倍、4.5 倍 - SZX7: 0.8 倍、1 倍、1.25 倍、1.6 倍、2 倍、2.5 倍、3.2 倍、4 倍、5 倍、5.6 倍 - SZX10: 0.63 倍、0.8 倍、1 倍、1.25 倍、1.6 倍、2 倍、2.5 倍、3.2 倍、4 倍、5 倍、6.3 倍 - SZX16: 0.7 倍、0.8 倍、1 倍、1.25 倍、1.6 倍、2 倍、2.5 倍、3.2 倍、4 倍、5 倍、6.3 倍、8 倍、10 倍、11.5 倍 <p>ユーザーがデバイスリスト・ダイアログでこれらの実体顕微鏡のいずれかを選択した場合、システムはデバイス設定ダイアログで事前に定義された対応するズーム倍率のリストを使用します。</p>	0	0	0	0	
R-3554	オンスクリーン倍率を PRECiV で表示	<p>コンピュータの画面上の表示において、画像の拡大率がオーバーレイとして表示できるようになりました。</p> <ul style="list-style-type: none"> *モニターのサイズは自動的に検出されます *ユーザーはモニターのサイズを選択できます *システムは、現在の画像の画面上の倍率を計算し、画像オーバーレイの要素として表示します 	0	0	0	0	
R-3555	PRECiV で利用可能な電動 X、Y 撮影プロセス	<p>1 視野以上のサンプル画像を自動的に取得することが可能です。</p> <ul style="list-style-type: none"> *自動パノラマモードの選択 	x	◇	◇	x	Motorization

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
		<p>*スキャン領域の作成と管理(1つのスキャン領域のみ):</p> <ul style="list-style-type: none"> *位置を選択 *位置を削除 *位置の読み込み/保存 *ステージを使用した長方形スキャン領域 *ステージを使用した円形スキャン領域 *マップ画像を使用した長方形スキャン領域 *マップ画像を使用した円形スキャン領域 *マップ画像を使用したポリゴンスキャン領域 <p>*作成されたスキャン領域に関する情報を表示し、対応する入力フィールドに値を入力することで、長方形および円形のスキャン領域のサイズを変更できます</p> <p>*この機能は、現在のデバイス構成に電動 XY ステージが含まれている場合にのみ使用できます。</p>					
R-3556	PRECiV での動画撮影	PRECiV で動画を取り込むことができます。この機能は、PRECiV の「取り込み」タブのサブグループ「フレームシリーズ」からアクセスできます。	x	◇	o	x	Motorization
R-3557	PRECiV でのタイムラプス取得	<p>タイムラプス画像の取得により、より長い期間にわたってサンプルの変化を監視することが可能です。</p> <p>タイムラプス取得の設定の定義:</p> <ul style="list-style-type: none"> *記録時間、間隔、サイクル、開始遅延 *これらの設定を修正することが可能です *設定はアプリケーションのセッション間で保持されます 	x	◇	◇	x	Motorization

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
		<p>*これらの設定を使用したタイムラプス画像の取得</p> <p>* プロセスはユーザーが一時停止/再開および停止できます</p> <p>* プロセスの進行状況はステータスエリアに表示されます。</p>					
R-3558	PRECiV で利用可能な電動 Z 取得プロセス	<p>PRECiV で 3D 画像の取得と可視化が可能</p> <p>* 拡張フォーカス(EFI)で画像を可視化</p> <p>* サンプルの 3D 表面を可視化</p> <p>* シンプル 3D 測定を実行する</p> <p>* Z スタック画像の個々のフレームを可視化し、測定する</p> <p>3D 画像は、高さ情報(高さマップ)を含む画像です。</p> <p>自動 EFI/3D</p> <p>システムは、インスタント EFI に加えて、自動モード(オプションで高さマップ付き)で EFI 画像を取得する機能を提供します。この機能は、現在のデバイス構成に電動 Z 軸が含まれている場合に使用できます。</p> <p>* 現在のデバイス構成に電動 Z 軸が含まれている場合のみ、EFI モード(インスタント/自動)を選択</p> <p>* EFI/3D 画像を取得するための Z 範囲の定義:</p> <p>* 上/下の位置</p> <p>* 範囲</p> <p>* Z 移動のステップサイズの定義(自動: 高速/ファイン/手動)</p> <p>* 高さマップを作成するオプション(取り込み設定>EFI ですでに利用可能)</p> <p>* UI で定義された選択した範囲およびその他の設定で取得を開始</p>	x	◇	◇	x	Motorization 3D acquisition

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
		<p>Z スタック</p> <p>*EFI/3D 画像を取得するための Z 範囲の定義:</p> <ul style="list-style-type: none"> * 上/下の位置 * 範囲 <p>*Z 移動のステップサイズの定義(自動/手動)</p> <p>* UI で定義された選択した範囲およびその他の設定で取得を開始します</p>					
R-3559	PRECiV で利用可能なサンプルナビゲーション(マップ画像)ツールウィンドウ	<p>マップ画像は、画像貼り合わせを用いて取得したサンプルの概観画像である。マップ画像内では、ライブ画像の位置が長方形で強調表示されます。</p> <p>サンプルのマップ画像の作成は、ステージナビゲーションに使用の前提条件であるとともに、マテリアルソリューションの撮影プロセスとステージパスのスキャン領域または XY 位置を定義するための前提条件です。</p> <p>電動ステージ用:</p> <ul style="list-style-type: none"> * 自動作成 (トルネードスキャン): <ul style="list-style-type: none"> * トルネードスキャンは現在のステージ位置から開始 * 追加 でもう 1 サイクルを続行 できます * ステージ制限に達すると自動作成は自動的に停止します * 自動作成 (ミアンダ・スキャン): <ul style="list-style-type: none"> * 矩形の座標によるマップ画像領域の定義 * マップイメージの自動作成はユーザーが停止できます 	x	◇	◇	x	Motorization 3D acquisition
R-3560	電動ステージによる複数の X、	<p>ポジション・リストにおいて以前に定義された位置で、単一の画像および/またはパノラマ画像を撮影したり、新しい位置</p>	x	◇	◇	x	Motorization 3D acquisition

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
	Y 位置での画像取得	<p>およびスキャン領域を定義することができます。XY 位置とパノラマ画像を EFI/3D と組み合わせることができます (デバイス構成に電動 Z 軸が含まれている場合のみ)。</p> <ul style="list-style-type: none"> * ポジションの定義、修正、削除機能 (左側のリストと同期) * ポジションの読み込み/保存/インポート/エクスポート機能 * ポジションのリスト <ul style="list-style-type: none"> * ポジションは左側のポジションリストと同じ * 右側のテーブルは、より多くの列があり拡張されています: <ul style="list-style-type: none"> * 撮影: ポジションは撮影対象としてマークすることができます * XYZ ポジション * タイプ (シングルポジション、長方形、円、多角形) * 選択した位置を更新できます。 <ul style="list-style-type: none"> * タイプを変更できます (長方形と円のみ) * サイズを変更できます (長方形と円のみ) * XYZ を適合させることができます 					
R-3561	カラーカメラ LC35 は PRECiV で選択可能	3.5 メガ・ピクセルカメラ LC35 は PRECiV で選択可能です。	0	0	0	0	
R-3562	PRECiV はマクロ記録・再生をサポートしています	ユーザーの操作の有るもの無いものを含め一連の操作を自動的に実行できます。これにより、より簡単で高速な操作を実現し、操作の再現性が向上します。マクロを一連の操作として記録および実行します。	x	0	0	0	

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
		<p>基本操作のマクロを記録します:</p> <ul style="list-style-type: none"> * 画像処理コマンド (画像フィルタ、画像モード変更、ビット深度変更、トリミングなど) <p>記録されたマクロの実行:</p> <ul style="list-style-type: none"> * ユーザー操作なし * ユーザー操作あり (操作のパラメータの変更) * バッチ処理 (複数の入力ドキュメントでマクロを実行) 					
R-3563	PRECiV は、タイトルビュー、高さ情報を含むレイヤー、およびサーフェス・ビューを表示できます	<p>PRECiV バージョン 1.2 では、多次元画像(Z スタック画像、タイムラプス画像、動画)と 3D 画像(高さ情報を含む EFI 画像)の取得が可能になります。</p> <p>次のことが可能です:</p> <ul style="list-style-type: none"> * 多次元画像のフレームを並べて表示 * 3D 画像のサーフェス・ビューを表示する * 3D 画像のさまざまなレイヤーを表示する <p>多次元画像のタイトルビュー</p> <ul style="list-style-type: none"> * タイトルビューは、画像のナビゲーションバーを介してアクティブ/非アクティブ化できます * 既存のタイトルビューが使用されます <p>3D 画像のサーフェス・ビュー</p> <ul style="list-style-type: none"> * サーフェスビューは、画像のナビゲーションバーを介してアクティブ/非アクティブにできます * 既存のサーフェスビューが使用されます * 既存のサーフェスビューツールウィンドウは、サーフェスビューがアクティブな場合は PRECiV UI の左側の領域に自 	x	0	0	0	

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
		<p>動的に表示され、サーフェスビューがアクティブでないときは非表示になります(自動表示を制御する[オプション]ダイアログの設定があります)</p> <p>3D 画像の高さレイヤーの表示</p> <p>* この機能は、画像のナビゲーションバーで使用できます</p>					
R-3564	PRECiV 1.2 の新しい画像処理機能	<p>PRECiV 1.2 は新しい画像処理機能を提供</p> <p>算術演算と論理演算による 2 つの画像の組み合わせ:</p> <ul style="list-style-type: none"> * 加算 * 減算 * 乗算 * 除算 * AND * OR * XOR * 最小化 * 最大化 <p>画像を結合する:</p> <ul style="list-style-type: none"> * フレームを Z スタック画像に結合 * フレームをマルチチャンネル画像に結合 * フレームをタイムラプス画像に結合 * カラー画像を結合 * 取得した Z スタック画像に基づいて拡張フォーカスの画像を作成する(オフライン EFI) * 複数の撮影画像を貼り合わせてパノラマ画像を作成します(オフライン パノラマ) <p>画像の分離:</p> <ul style="list-style-type: none"> * Z スライス 	x	0	0	0	

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
		<ul style="list-style-type: none"> *タイムフレーム * 複数チャンネル * RGB チャンネル * HSV チャンネル <p>画像の変換:</p> <ul style="list-style-type: none"> * 画像をマルチチャンネル画像に変換するオプション 					
R-3565	Stream のお客様に 1 回限りの移行ライセンス(One Time Migration)を提供する	<p>Stream のお客様は、PRECiV 1.2 ライセンスをインストールできます。</p> <p>パッケージライセンス:</p> <ul style="list-style-type: none"> * フルライセンスの Stream 2.2/2.3/2.4 をご利用のお客様は、PRECiV 1.2 以降への移行に対応する 1 回限り有効なアップデートを購入できます * Stream 2.1 ライセンスは PRECiV へのアップグレードの対象ではありません * Stream 2.5 をご利用のお客様は、別途アップグレードライセンスで PRECiV にアップグレードできます * Stream Basic、Essentials または Motion から PRECiV にアップグレードするお客様には、最大 2 つのソリューション ライセンスを含むアップグレード "キット" が提供されます <p>ソリューション ライセンス:</p> <ul style="list-style-type: none"> * 既存の Stream ソリューション ライセンスは、対応する PRECiV のライセンスにそれぞれ使用できますが、OTU ライセンスと組み合わせてのみ使用できます * すべてのデータベース ソリューションは移行することはできず、スコープ外です 	0	0	0	0	

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
		<p>* フローティング ライセンス サーバーを使用すると、Stream ソリューション ライセンスを任意の PRECiV パッケージ ライセンスと組み合わせて使用できます (アップグレードだけでなく)</p> <p>2.1Basic ライセンス以下 のお客様は、OTU ライセンスを使用しても PRECiV に移行することはできません。</p>					
R-3566	鋳鉄解析マテリアルソリューションの規格を更新	<p>マテリアルソリューション「鋳鉄解析」が提供する規格を、最新のリリース規格に更新します。</p> <p>影響を受ける規格のリスト</p> <ol style="list-style-type: none"> 1) EN ISO 945-1:2018 2) ASTM A247-17 3) JIS G5505:2013(CV 鋳鉄) <p>- 名称を EN ISO945:2019 に変更、EN ISO 945:2019 が選択されている場合に 2 番目の標準コンボボックスを非表示: UI、ワークブック、レポート</p> <p>- 名称を ASTM A247-19 に変更: UI、ワークブック、レポート</p> <p>- 旧 JIS G5505:2013 は JIS G5505:2013 に置き換え JIS G5505:2020(CV 鋳鉄)に名称変更</p>	x	◇	◇	◇	Cast Iron
R-3567	非金属介在物マテリアル・ソリューションの規格を更新	<p>マテリアルソリューション NMI および IWF が更新されます。</p> <p>影響を受ける規格のリスト:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1)ASTM E 45-18 2)DIN 50602:1985 <p>変更内容詳細:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1)ASTM E 45-18 	x	◇	◇	◇	Non Metallic Inclusion

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
		<p>a)標準名を更新します:IWF の ASTM E45-18a メソッド A: UI、ワークブック、レポート</p> <p>b)標準名を更新します:IC の ASTM E45-18a メソッド D: UI、ワークブック</p> <p>c)画像を分析する場合、画像の解像度は決定される最短の長さよりも高くなければなりません。</p> <p>この規格では、ピクセルあたり 1μm の最小ピクセル解像度が必要であり、サンプル結果(UI、ワークブック、レポート)にピクセル解像度を追加します:</p> <p>ASTM 規格が選択され、ピクセル解像度が悪い場合、IWF および IC の設定ページに[詳細情報]ボタンを使用してインライン警告メッセージを追加します(コーティングの厚さを参照)。「画像を拒否」ボタンも追加</p> <p>2)DIN 50602:1985:介在物コンテンツにメソッド K を実装する 介在物の現在の計算は変更されていません!</p> <p>DIN 50602 は、すでに実装されている標準 EN 10247:2017 メソッド K の基礎となるものであり、それと非常によく似ています。</p> <p>計算</p> <ul style="list-style-type: none"> - 評価番号 0~8 および面積あたりの各介在物タイプ SS、OA、OS、OG の介在物の数 - 総面積 - K の 2 番目の小計<インデックス> - 硫化物の数 (SS = S) - 酸化物の数 (OA+OS+OG=O) 					

EVIDENT

ID	タイトル	説明	Capture	Core	Pro	Desktop	ソリューション
		<ul style="list-style-type: none">- 合計インデックス K<インデックス> (1000mm² の研磨断面面積に変換し、最も近い整数に丸めます)- 全体の合計インデックス K<インデックス>- サイズオーバーのインクルージョン処理は必要ありません。すべてのサイズオーバーの介在物はクラス 9 として評価されるべきです					